

---

## Septième composition de mathématiques [corrigé]

---

### Problème A. Sous-espaces stables d'un endomorphisme.

Dans tout le problème, le corps des scalaires est  $\mathbb{R}$ .

Étant donné un endomorphisme  $u \in \mathcal{L}(E)$  d'un espace vectoriel  $E$ ,

- ▶ on dit qu'un sous-espace vectoriel  $F$  de  $E$  est stable sous  $u$  si  $\forall x \in F, u(x) \in F$ ;
- ▶ pour tout  $\lambda \in \mathbb{R}$ , on note  $E_\lambda(u) = \{x \in E \mid u(x) = \lambda x\}$ .

#### Partie I. Généralités.

Dans cette partie, on fixe un endomorphisme  $u$  d'un espace vectoriel  $E$ .

1. Soit  $F$  et  $G$  deux sous-espaces vectoriels de  $E$  stables sous  $u$ .

(a) Montrer que  $F \cap G$  et  $F + G$  sont des sous-espaces vectoriels de  $E$  stables sous  $u$ .

▶ L'intersection  $F \cap G$  et la somme  $F + G$  sont des sous-espaces vectoriels de  $E$ , d'après le cours.

▶ Montrons la stabilité de  $F \cap G$ . Soit  $x \in F \cap G$ .

- Comme  $x \in F$  et que  $F$  est stable, on a  $u(x) \in F$ .
- Exactement de même,  $u(x) \in G$ .

On en déduit  $u(x) \in F \cap G$ , ce qui conclut.

▶ Montrons la stabilité de  $F + G$ . Soit  $x \in F + G$ .

On peut donc trouver  $x_F \in F$  et  $x_G \in G$  tels que  $x = x_F + x_G$ .

Comme au point précédent, les hypothèses entraînent  $u(x_F) \in F$  et  $u(x_G) \in G$ .

Ainsi,  $u(x_F + x_G) = \underbrace{u(x_F)}_{\in F} + \underbrace{u(x_G)}_{\in G} \in F + G$ , ce qui conclut.

(b)  $F \cup G$  est-il en général un sous-espace vectoriel de  $E$  stable sous  $u$  ?

Non, car  $F \cup G$  n'est même pas en général un sous-espace vectoriel de  $E$ .

On a vu dans le cours le contre-exemple de  $F = \text{Vect} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $G = \text{Vect} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  dans  $E = \mathbb{R}^2$  (qui sont par exemple trivialement stables sous l'endomorphisme  $u = \text{id}_E$ ).

2. Soit  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

(a) Montrer que  $E_\lambda(u)$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ .

Il suffit de remarquer que  $E_\lambda(u) = \ker(u - \lambda \text{id}_E)$ .

(b) Montrer que tout sous-espace vectoriel de  $E_\lambda(u)$  est stable sous  $u$ .

Soit  $F$  un sous-espace vectoriel de  $E_\lambda(u)$ . Soit  $x \in F$ .

On a donc  $u(x) = \lambda x \in F$ , par stabilité par combinaison linéaire de  $F$ .

3. Soit  $E$  un espace vectoriel, possédant trois sous-espaces vectoriels  $F, G_1$  et  $G_2$ .

On suppose  $G_1 \subseteq G_2$  et  $\begin{cases} F + G_1 = E \\ F \cap G_2 = \{0_E\}. \end{cases}$

Montrer  $G_1 = G_2$  et  $E = F \oplus G$  (où l'on a noté  $G = G_1 = G_2$ ).

- L'inclusion  $G_1 \subseteq G_2$  est une hypothèse.
- Soit  $x \in G_2$ . A fortiori,  $x \in E$ , donc on peut trouver  $x_F \in F$  et  $x_G \in G_1$  tels que  $x = x_F + x_G$ . L'inclusion  $G_1 \subseteq G_2$  montre que  $x_G \in G_2$ .  
On en déduit que  $\underbrace{x_F}_{\in F} = \underbrace{x - x_G}_{\in G_2}$ . Comme  $F \cap G_2 = \{0_E\}$ , on en déduit que  $x_F = 0$ .  
Ainsi,  $x = x_G \in G_1$ , ce qui conclut la démonstration de  $G_2 \subseteq G_1$ .
- Maintenant que  $G_1 = G_2 (= G)$ , les hypothèses donnent immédiatement  $E = F \oplus G$ .

## Partie II. Un exemple concret.

Soit  $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ 1 & 0 & -4 \\ -1 & 2 & 6 \end{pmatrix} \in M_3(\mathbb{R})$  et  $u : \begin{cases} \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ X \mapsto AX \end{cases}$  l'endomorphisme canoniquement associé.

4. (a) Calculer  $A^2$ .

$$\text{On obtient } A^2 = \begin{pmatrix} -1 & 10 & 20 \\ 5 & -6 & -20 \\ -5 & 10 & 24 \end{pmatrix}.$$

- (b) En déduire  $u^2 = 5u + \beta \text{id}_{\mathbb{R}^3}$ , où  $\beta \in \mathbb{R}$  est un nombre que l'on déterminera.

On constate que  $A^2 = 5A - 6I_3$ . On en déduit (en notant systématiquement  $\varphi_M$  l'endomorphisme canoniquement associé à une matrice  $M \in M_3(\mathbb{R})$ ) :

$$u^2 = \varphi_A^2 = \varphi_{A^2} = \varphi_{5A-6I_3} = 5\varphi_A - 6\varphi_{I_3} = 5u - 6\text{id}_{\mathbb{R}^3},$$

ce qui répond à la question (avec  $\beta = -6$ ).

- (c) Montrer que pour tout  $\lambda \in \mathbb{R} \setminus \{2, 3\}$ , on a  $E_\lambda(u) = \{0_{\mathbb{R}^3}\}$ .

Soit  $\lambda \in \mathbb{R} \setminus \{2, 3\}$ . Soit  $x \in E_\lambda(u)$ .

On a donc  $u(x) = \lambda x$  puis, en réappliquant  $u$ ,  $u^2(x) = u(u(x)) = \lambda^2 x$ . Il vient donc

$$\begin{aligned} u^2(x) = 5u(x) - 6x & \quad \text{donc} \quad \lambda^2 x = 5\lambda x - 6x \\ & \quad \text{donc} \quad (\lambda^2 - 5\lambda + 6)x = 0_{\mathbb{R}^3}. \end{aligned}$$

Comme  $\lambda \notin \{2, 3\}$  et que  $X^2 - 5X + 6 = (X - 2)(X - 3)$ , on a  $\lambda^2 - 5\lambda + 6 \neq 0$ .

On a donc  $x = 0_E$ , ce qui conclut (car l'inclusion réciproque  $\{0_{\mathbb{R}^3}\} \subseteq E_\lambda(u)$  est automatique, on ne fera plus ce genre de remarques).

5. (a) Déterminer un vecteur  $v_1 \in \mathbb{R}^3$  tel que  $E_3(u) = \text{Vect}(v_1)$  et dont la première coordonnée vaut 1.

► Soit  $v = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$ . On a

$$\begin{aligned} u(v) = v & \Leftrightarrow A \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = 3 \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \\ & \Leftrightarrow (A - 3I_3) \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} -2a + 2b + 4c = 0 \\ a - 3b - 4c = 0 \\ -a + 2b + 3c = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a - b - 2c = 0 \\ -2b - 2c = 0 \\ b + c = 0 \end{cases} \quad \left[ L_1 \leftarrow -\frac{1}{2}L_1 \right] \text{ puis } \left[ \begin{array}{l} L_2 \leftarrow L - L_1 \\ L_3 \leftarrow L_3 + L_1 \end{array} \right]$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a - c = 0 \\ b + c = 0 \\ 0 = 0 \end{cases} \quad [L_2 \leftrightarrow L_3] \text{ puis } \left[ \begin{array}{l} L_1 \leftarrow L_1 + L_2 \\ L_3 \leftarrow L_3 + 2L_2 \end{array} \right]$$

donc

$$E_3(\mathbf{u}) = \left\{ \left( \begin{array}{c} c \\ -c \\ c \end{array} \right) \mid c \in \mathbb{R} \right\} = \text{Vect} \left( \begin{array}{c} 1 \\ -1 \\ 1 \end{array} \right),$$

ce qui conclut, avec  $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$  (pour respecter la demande de l'énoncé).

(b) On pose  $v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  et  $v_3 = \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ . Montrer que  $\text{Vect}(v_2, v_3) \subseteq E_2(\mathbf{u})$ .

Un calcul direct montre que  $u(v_2) = 2v_2$  et  $u(v_3) = 2v_3$ . Cela signifie  $v_2, v_3 \in E_2(\mathbf{u})$ .

Par stabilité par combinaison linéaire, on en déduit  $\text{Vect}(v_2, v_3) \subseteq E_2(\mathbf{u})$ .

(c) Montrer que  $(v_1, v_2, v_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .

(**Indication.** On pourra par exemple se ramener à un système de Cramer.)

Soit  $w = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^3$  et  $\lambda, \mu, \nu \in \mathbb{R}$ . On a donc

$$\lambda v_1 + \mu v_2 + \nu v_3 = 0 \Leftrightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 2 & 4 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{pmatrix}}_{=M} \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ \nu \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}.$$

Un calcul direct (avec les « bimatrices ») montre que  $M$  est inversible, si bien que le système linéaire précédent est de Cramer.

On peut donc trouver un unique triplet  $(\lambda, \mu, \nu) \in \mathbb{R}^3$  tel que  $\lambda v_1 + \mu v_2 + \nu v_3 = w$ , ce qui montre que  $(v_1, v_2, v_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ .

(d) En déduire  $\mathbb{R}^3 = E_3(\mathbf{u}) \oplus E_2(\mathbf{u})$ .

► On a montré  $\text{Vect}(v_2, v_3) \subseteq E_2(\mathbf{u})$ .

► Comme  $(v_1, v_2, v_3)$  est une base de  $\mathbb{R}^3$ , on a  $\mathbb{R}^3 = \underbrace{\text{Vect}(v_1)}_{=E_3(\mathbf{u})} \oplus \text{Vect}(v_2, v_3)$ .

A fortiori,  $\mathbb{R}^3 = E_3(\mathbf{u}) + \text{Vect}(v_2, v_3)$ .

► Montrons  $E_3(\mathbf{u}) \cap E_2(\mathbf{u}) = \{0_{\mathbb{R}^3}\}$ . Soit  $x \in E_3(\mathbf{u}) \cap E_2(\mathbf{u})$ .

On a donc  $u(x) = 3x$  et  $u(x) = 2x$ . En faisant la différence,  $0_{\mathbb{R}^3} = x$ .

Les trois points précédents sont les hypothèses de la question 3, appliquée à  $E = \mathbb{R}^3$ ,  $F = E_3(u)$ ,  $G_1 = \text{Vect}(v_2, v_3)$  et  $G_2 = E_2(u)$ . D'après cette question, on a donc  $\text{Vect}(v_2, v_3) = E_2(u)$  et  $\mathbb{R}^3 = E_3(u) \oplus E_2(u)$ .

6. Montrer que les sous-espaces vectoriels de  $\mathbb{R}^3$  stables sous  $u$  sont les sous-espaces vectoriels de la forme  $F \oplus G$ , où  $F$  est un sous-espace vectoriel de  $E_3(u)$  et  $G$  est un sous-espace vectoriel de  $E_2(u)$ .

- ▶ Ces sous-espaces sont bel et bien stables, d'après les questions 2b et 1a.
- ▶ Soit  $V \subseteq \mathbb{R}^3$  un sous-espace stable sous  $u$ . On peut définir  $F = V \cap E_3(u)$  et  $G = V \cap E_2(u)$ , qui sont bien, respectivement, des sous-espaces vectoriels de  $E_3(u)$  et  $E_2(u)$ .

Montrons  $V = F \oplus G$ .

- Comme  $E_3(u) \cap E_2(u) = \{0_{\mathbb{R}^3}\}$ , on a a fortiori  $F \cap G = \{0_{\mathbb{R}^3}\}$ .
- Reste à montrer (c'est là qu'il y a une preuve à faire, car ça n'est pas automatique !) l'égalité  $V = F \oplus G$ . Comme  $F$  et  $G$  sont des sous-espaces vectoriels de  $E$ , l'inclusion réciproque est claire, si bien que l'on se concentre sur l'inclusion directe. Soit  $x \in V$ .

On peut donc trouver  $x_3 \in E_3(u)$  et  $x_2 \in E_2(u)$  tels que  $x = x_3 + x_2$ .

L'enjeu est de montrer que ces deux composantes appartiennent encore à  $V$ .

En appliquant  $u$ , il vient  $\underbrace{u(x)}_{\in V} = u(x_3) + u(x_2) = 3x_3 + 2x_2$ .

Ainsi,  $x_3 = u(x) - 2x \in V$  et  $x_2 = 3x - u(x)$  appartiennent à  $V$ , par stabilité par combinaison linéaire.

On en déduit  $x_3 \in V \cap E_3(u) = F$  et  $x_2 \in V \cap E_2(u) = G$ , si bien que

$$x = \underbrace{x_3}_{\in F} + \underbrace{x_2}_{\in G} \in F + G,$$

ce qui conclut.

### Partie III. Opérateur d'Abel.

On fixe dans cette partie un entier  $n \geq 1$ , et on considère l'espace vectoriel  $E = \mathbb{R}_n[X]$ . On définit

$$u : \begin{cases} E \rightarrow E \\ P \mapsto P'(X+1). \end{cases}$$

7. Montrer que  $u$  est un endomorphisme bien défini de  $E$ .

- ▶ Déjà  $u$  est bien défini car, pour tout  $P \in \mathbb{R}_n[X]$ , on a  $P' \in \mathbb{R}_{n-1}[X]$ , puis  $\deg P'(X+1) = \deg P'$  par composition par le polynôme non constant  $X+1$ , donc  $P'(X+1) \in \mathbb{R}_{n-1}[X]$ , et donc a fortiori  $P'(X+1) \in \mathbb{R}_n[X]$ .

- ▶ Montrons à la main la linéarité de  $u$ .

- Soit  $P \in \mathbb{R}_n[X]$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ . On a  $(\lambda P)' = \lambda P'$  par linéarité de la dérivation, puis

$$u(P) = (\lambda P)'(X+1) = (\lambda P')(X+1) = \lambda P'(X+1) = \lambda u(P).$$

- Soit  $P, Q \in \mathbb{R}_n[X]$ . On a  $(P+Q)' = P' + Q'$  par linéarité de la dérivation, puis

$$u(P+Q) = (P+Q)'(X+1) = (P' + Q')(X+1) = P'(X+1) + Q'(X+1) = u(P) + u(Q).$$

Dans la suite de cette partie, on définit une famille de polynômes  $(A_0, A_1, \dots, A_n)$  par

$$A_0 = 1 \quad \text{et} \quad \text{pour } k \in \llbracket 1, n \rrbracket, \quad A_k = \frac{X(X-k)^{k-1}}{k!}.$$

8. (a) Montrer que  $(A_0, A_1, \dots, A_n)$  est une base de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

Soit  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ .

- ▶ Si  $k = 0$ , on a  $\deg A_0 = \deg 1 = 0$ .
- ▶ Si  $k > 0$ , on a  $\deg A_k = \deg (X(X-k)^{k-1}) = 1 + (k-1) = k$  par les formules pour le degré d'un produit.

Ainsi, la famille  $(A_0, A_1, \dots, A_n)$  est échelonnée au sens fort, et donc une base de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

(b) Étant donné  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ , déterminer  $\text{Vect}(A_0, A_1, \dots, A_k)$ .

Le même argument montre que  $(A_0, A_1, \dots, A_k)$  est échelonnée au sens fort, donc est une base de  $\mathbb{R}_k[X]$ . A fortiori, on a  $\text{Vect}(A_0, A_1, \dots, A_k) = \mathbb{R}_k[X]$ .

(c) Pour tout  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ , calculer  $u(A_k)$ .

Soit  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ .

- ▶ Clairement, si  $k = 0$ ,  $u(A_0) = u(1) = 0$ .
- ▶ Tout aussi clairement, si  $k = 1$ ,  $u(A_1) = u(X) = 1 = A_0$ .
- ▶ Supposons maintenant  $k \geq 2$ . La dérivée de  $X(X-k)^{k-1}$  est

$$(X-k)^{k-1} + (k-1)X(X-k)^{k-2} = (X-k)^{k-2} [(X-k) + (k-1)X] = kX(X-k)^{k-2},$$

si bien que

$$u(A_k) = \frac{kX(X-k)^{k-2}}{k!} = \frac{X(X-k)^{k-2}}{(k-1)!} = A_{k-1}.$$

$$\text{In fine, } \forall k \in \llbracket 0, n \rrbracket, u(A_k) = \begin{cases} 0 & \text{si } k = 0 \\ A_{k-1} & \text{sinon.} \end{cases}$$

9. (a) Montrer que  $\forall P \in \mathbb{R}_n[X], \deg u(P) = \begin{cases} \deg P - 1 & \text{si } \deg P \geq 1 \\ -\infty & \text{si } \deg P \leq 0. \end{cases}$

Soit  $P \in \mathbb{R}_n[X]$ .

Comme  $X+1$  est non constant, on a  $\deg u(P) = \deg P'(X+1) = \deg P' \times \deg(X+1) = \deg P'$ , et le cours sur la dérivation des polynômes conclut.

(b) Soit  $k \in \llbracket 1, n \rrbracket$ .

La question précédente entraîne que  $u$  induit une application  $u_k : \mathbb{R}_k[X] \rightarrow \mathbb{R}_{k-1}[X]$ , dont on admet qu'elle est linéaire. Montrer que  $u_k$  est surjective.

L'application linéaire  $u_k$  envoie la base  $(A_0, A_1, \dots, A_k)$  de  $\mathbb{R}_k[X]$  sur la famille  $(0, A_0, \dots, A_{k-1})$ , qui engendrent  $\mathbb{R}_{k-1}[X]$ , car

$$\text{Vect}(0, A_0, \dots, A_{k-1}) = \text{Vect}(A_0, \dots, A_{k-1}) = \mathbb{R}_{k-1}[X].$$

On en déduit que  $u_k$  est surjective.

10. Montrer que les sous-espaces vectoriels stables sous  $u$  sont  $\{0_{\mathbb{R}[X]}\}$  et les  $\mathbb{R}_k[X]$ , pour  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ .

- ▶ La question 9a montre que ces espaces sont bel et bien stables.
- ▶ Réciproquement, soit  $F$  un sous-espace vectoriel stable sous  $u$ , que l'on suppose non réduit à l'espace nul  $\{0_{\mathbb{R}[X]}\}$ . Le sous-espace vectoriel  $F$  contient donc un polynôme non nul  $P$ .  
Considérons un tel polynôme  $P \in F$  de degré maximal, que l'on notera  $k \in \mathbb{N}$ .
  - La maximalité dit exactement que  $\forall Q \in F, \deg Q \leq k$ , c'est-à-dire que  $F \subseteq \mathbb{R}_k[X]$ .

- Montrons l'inclusion réciproque.

Par stabilité sous  $u$  (appliquée de façon répétée), le sous-espace vectoriel  $F$  contient toutes les images  $u^i(P)$  (pour  $i \in \mathbb{N}$ ). Quand  $i \leq k$ , la question 9a entraîne que  $\deg u^i(P) = k - i$ .

Ainsi, la famille  $\mathcal{O} = (u^k(P), u^{k-1}(P), \dots, u^1(P), \underbrace{u^0(P)}_{=P})$  est échelonnée au sens fort, si bien

qu'il s'agit d'une base de  $\mathbb{R}_k[X]$ .

On a donc  $\mathbb{R}_k[X] = \text{Vect}(\mathcal{O}) \subseteq F$ , par stabilité par combinaison linéaire, ce qui conclut.

## Partie IV. Opérateur d'Euler.

Là encore, on fixe un entier  $n \geq 1$ , et on considère l'espace vectoriel  $E = \mathbb{R}_n[X]$ . On définit ici

$$u : \begin{cases} E \rightarrow E \\ P \mapsto XP'(X), \end{cases}$$

dont on ne demande pas de vérifier qu'il s'agit bien d'un endomorphisme de  $E$ .

Par ailleurs, étant donné un polynôme  $P \in \mathbb{R}_n[X]$ , on définit son *support*

$$S(P) = \left\{ i \in \llbracket 0, n \rrbracket \mid \text{coeff}_i(P) \neq 0 \right\} \subseteq \llbracket 0, n \rrbracket.$$

11. Pour tout  $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$ , calculer  $u(X^i)$ .

Soit  $i \in \mathbb{N}$ . On a (en traitant à part le cas du degré nul)  $u(X^i) = iX^i$ .

Pour toute partie  $I \subseteq \llbracket 0, n \rrbracket$ , on définit

$$F_I = \{P \in E \mid S(P) \subseteq I\}.$$

12. Soit  $I \subseteq \llbracket 0, n \rrbracket$ .

- (a) Montrer que  $F_I$  est un sous-espace vectoriel de  $E$ , et en donner (sans justification) une base.

On va le faire de façon chic.

Pour tout  $i \in \llbracket 1, n \rrbracket$ , l'application  $\text{coeff}_i : \mathbb{R}_n[X] \rightarrow \mathbb{R}$  est une forme linéaire, donc son noyau

$$\ker \text{coeff}_i = \{P \in \mathbb{R}_n[X] \mid \text{coeff}_i(P) = 0\}$$

est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

Par intersection,

$$F_I = \bigcap_{\substack{i \in \llbracket 1, n \rrbracket \\ i \notin I}} \ker \text{coeff}_i$$

est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}_n[X]$ .

On voit qu'une base de  $F_I$  est donnée par la famille  $\mathcal{B}_I = (X^i)_{i \in I}$  : l'aspect générateur est une conséquence plus ou moins directe de la définition, et  $\mathcal{B}_I$  est libre en tant que sous-famille de la base canonique.

- (b) Montrer que  $F_I$  est un sous-espace vectoriel stable sous  $u$ .

Le calcul effectué sur la base canonique montre par linéarité que, pour tous  $\lambda_0, \dots, \lambda_n \in \mathbb{R}$ ,

$$u \left( \sum_{i=0}^n \lambda_i X^i \right) = \sum_{i=0}^n i \lambda_i X^i.$$

Soit  $P \in F_I$ . On peut donc écrire  $P = \sum_{i \in I} \lambda_i X^i$ , où  $(\lambda_i)_{i \in I}$  est une famille de scalaires.

On a alors  $u(P) = \sum_{i \in I} i \lambda_i X^i$ , ce qui montre que  $u(P) \in F_I$ .

(Ça n'était pas demandé, mais on a même la formule générale  $S(u(P)) = S(P) \setminus \{0\}$ .)

(c) Combien y a-t-il de sous-espaces vectoriels de ce type ?

On voit facilement que, si  $I, J \subseteq \llbracket 0, n \rrbracket$  sont deux parties, alors  $F_I = F_J$  si et seulement si  $I = J$ . (En effet, étant donné  $i \in \llbracket 0, n \rrbracket$ , on voit que  $X^i \in F_I$  si et seulement si  $i \in I$ , ce qui conclut rapidement).

D'après le principe de bijection, il y a donc autant de sous-espaces vectoriels de ce type que de parties de  $\llbracket 0, n \rrbracket$ , c'est-à-dire  $2^{n+1}$ .

13. Soit  $P \in \mathbb{R}_n[X]$  et  $i, j \in \llbracket 0, n \rrbracket$  deux indices différents.

Montrer qu'il existe  $Q \in \text{Vect}(P, u(P))$  tel que  $\text{coeff}_i(Q) = \text{coeff}_i(P)$  et  $\text{coeff}_j(Q) = 0$ .

Pour tous  $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$  et tout  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ , on a

$$\text{coeff}_k(\alpha P + \beta u(P)) = \alpha \text{coeff}_k(P) + \beta \text{coeff}_k(u(P)) = (\alpha + k\beta) \text{coeff}_k(P).$$

Comme  $i \neq j$ , la matrice  $\begin{pmatrix} 1 & i \\ 1 & j \end{pmatrix}$  est inversible, donc le système linéaire

$$\begin{cases} \lambda + i\mu = 1 \\ \lambda + j\mu = 0 \end{cases}$$

est de Cramer.

On peut donc lui trouver une solution  $(\alpha, \beta)$ , et le polynôme  $Q = \alpha P + \beta u(P) \in \text{Vect}(P, u(P))$  convient.

14. Déterminer tous les sous-espaces vectoriels de  $E$  stables sous  $u$ .

Soit  $F$  un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{R}_n[X]$  stable sous  $u$ . On va montrer que  $F$  est l'un des sous-espaces vectoriels  $F_I$  définis plus tôt, ce qui conclura.

Soit  $I = \{i \in \llbracket 0, n \rrbracket \mid \exists P \in F : \text{coeff}_i(P) \neq 0\}$ .

Cette définition rend claire l'inclusion  $F \subseteq F_I$ , si bien qu'il suffit de montrer l'inclusion réciproque.

Comme  $F_I = \text{Vect}\left(X^i\right)_{i \in I}$ , il suffit même, par stabilité par combinaison linéaire, de montrer les appartenances  $\forall i \in I, X^i \in F$ .

Soit donc  $i \in I$ . Par définition de  $I$ , cela signifie que  $F$  contient un polynôme  $P$  tel que  $\text{coeff}_i(P) \neq 0$ . On choisit, parmi ces polynômes, un polynôme  $P_0$  dont le cardinal du support  $s(P_0) = |S(P_0)|$  soit le plus petit possible. Quitte à multiplier  $P_0$  par un scalaire (ce qui ne changera pas son appartenance à  $F$ ), on peut le supposer unitaire.

On va montrer que  $s(P_0) = 1$ , ce qui montrera que  $P_0 = X^i$ , et conclura.

Supposons donc par l'absurde que  $s(P_0) > 1$ . On peut donc trouver  $j \neq i$  tel que  $\text{coeff}_j(P) = 0$ .

D'après la question 13, on peut trouver  $Q \in \text{Vect}(P_0, u(P_0))$  tel que  $\text{coeff}_i(Q) = \text{coeff}_i(P_0) \neq 0$  et  $\text{coeff}_j(Q) = 0$ .

- ▶ On a  $P_0 \in F$  et  $u(P_0) \in F$  par stabilité, donc  $Q \in F$  par stabilité par combinaison linéaire.
- ▶ Pour tout  $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$  tel que  $\text{coeff}_k(P_0) = 0$ , l'expression de  $u$  montre que  $\text{coeff}_k(u(P_0)) = 0$ , si bien que  $\text{coeff}_k(Q) = 0$ . Par contraposée, cela montre  $S(Q) \subseteq S(P_0)$ .
- ▶ Comme  $\text{coeff}_j(Q) = 0 \neq \text{coeff}_j(P)$ , on a  $j \notin S(P_0)$  mais  $j \in S(Q)$ .

Ces points montrent que  $S(Q)$  est strictement inclus dans  $S(P_0)$ , et donc que  $s(Q) < s(P_0)$ , ce qui contredit la définition de  $P_0$ .

## Problème B. Une équation différentielle avec retard.

Dans tout le problème, étant donné un nombre réel  $\alpha > 0$ , on définit l'ensemble

$$\mathcal{S}_\alpha = \left\{ f \in C^1(\mathbb{R}) \mid \forall t \in \mathbb{R}, f'(t) + \alpha f(t-1) = 0 \right\}.$$

### Partie I.

Dans toute cette partie, on fixe  $\alpha > 0$ .

1. Montrer que  $\mathcal{S}_\alpha$  est un sous-espace vectoriel de  $C^1(\mathbb{R})$ .

- ▶ La fonction nulle appartient manifestement à  $\mathcal{S}_\alpha$ .
- ▶ On utilise le raccourci standard : soit  $f, g \in \mathcal{S}_\alpha$  et  $\lambda \in \mathbb{R}$ .
  - Par opérations, on a déjà  $\lambda f + g \in C^1(\mathbb{R})$ .
  - Soit  $t \in \mathbb{R}$ .

On a, notamment par linéarité de la dérivation :

$$\begin{aligned} (\lambda f + g)'(t) + \alpha (\lambda f + g)(t-1) &= \lambda f'(t) + g'(t) + \lambda \alpha f(t-1) + \alpha g(t-1) \\ &= \lambda \underbrace{(f'(t) + \alpha f(t-1))}_{=0} + \underbrace{(g'(t) + \alpha g(t-1))}_{=0} \\ &= 0, \end{aligned}$$

ce qui montre  $\lambda f + g \in \mathcal{S}_\alpha$ , et conclut.

2. Montrer que  $\mathcal{S}_\alpha \subseteq C^\infty(\mathbb{R})$ .

Soit  $f \in \mathcal{S}_\alpha$ . On va montrer  $f \in C^\infty(\mathbb{R})$ , c'est-à-dire  $\forall n \in \mathbb{N}^*, f \in C^n(\mathbb{R})$ .

Pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$ , on note  $P(n)$  l'assertion «  $f \in C^n(\mathbb{R})$  ». Montrons  $\forall n \in \mathbb{N}^*, P(n)$  par récurrence.

**Initialisation.** Par définition de  $\mathcal{S}_\alpha$ , on a déjà  $f \in C^1(\mathbb{R})$ , d'où  $P(1)$ .

**Hérédité.** Soit  $n \in \mathbb{N}^*$  tel que  $P(n)$ .

Comme  $f \in \mathcal{S}_\alpha$ , on a que les fonctions  $f'$  et  $t \mapsto \alpha f(t-1)$  sont égales.

D'après  $P(n)$ , on a  $f \in C^n(\mathbb{R})$ , donc  $t \mapsto \alpha f(t-1)$  est également de classe  $C^n$ , par opérations.

L'égalité de fonctions que l'on vient de mentionner montre alors que  $f'$  est de classe  $C^n$ .

On en déduit que  $f$  est de classe  $C^{n+1}$ , ce qui montre  $P(n+1)$ , et clôt la récurrence.

3. Soit  $f \in \mathcal{S}_\alpha$ . On suppose qu'il existe  $t_0 \in \mathbb{R}$  tel que

$$\forall t \in [t_0, +\infty[, f(t) \neq 0.$$

On pose  $t_1 = t_0 + 1$ .

(a) Montrer que  $f$  est monotone sur l'intervalle  $[t_1, +\infty[$ .

La fonction  $f$  étant continue, l'hypothèse et le théorème des valeurs intermédiaires montrent que la fonction  $f$  est de signe constant (soit partout  $> 0$ , soit partout  $< 0$ ) sur  $[t_0, +\infty[$ .

**Premier cas.** Supposons  $\forall t \in [t_0, +\infty[, f(t) > 0$ .

Pour tout  $t \geq t_1$ , on a alors  $t-1 \geq t_0$ , donc

$$f'(t) = -\alpha f(t-1) < 0$$

notamment parce que  $\alpha > 0$ .

On a donc montré  $\forall t \in [t_1, +\infty[, f'(t) < 0$ , ce qui montre que  $f$  est (strictement) décroissante sur l'intervalle  $[t_1, +\infty[$ .

**Deuxième cas.** En appliquant ce qui précède à  $-f \in \mathcal{S}_\alpha$ , on montre que si  $f$  est strictement négative sur  $[t_0, +\infty[$ , alors elle est (strictement) croissante sur l'intervalle  $[t_1, +\infty[$ .

In fine, la fonction  $f$  est bien (strictement) monotone sur l'intervalle  $[t_1, +\infty[$ .

(b) Montrer que  $f$  admet une limite finie en  $+\infty$ .

La rédaction de la question précédente montre que deux cas peuvent advenir :

- ▶ soit  $f$  est positive (donc minorée) et décroissante sur  $[t_1, +\infty[$ ;
- ▶ soit  $f$  est négative (donc majorée) et décroissante sur  $[t_1, +\infty[$ .

Dans les deux cas, le théorème de la limite monotone assure que  $f$  admet une limite finie en  $+\infty$ .

(c) Soit  $t \in \mathbb{R}$ .

Montrer qu'il existe  $c_t \in [t-1, t]$  tel que

$$f(t+1) - f(t) = -\alpha f(c_t).$$

La fonction  $f$  est de classe  $C^1$  sur  $\mathbb{R}$ . Elle est notamment continue en tout point de  $[t, t+1]$  et dérivable en tout point de  $]t, t+1[$ .

D'après le théorème des accroissements finis, on peut trouver  $\tilde{c}_t \in ]t, t+1[$  tel que

$$f'(\tilde{c}_t) = \frac{f(t+1) - f(t)}{(t+1) - t} = f(t+1) - f(t).$$

Comme  $f \in \mathcal{S}_\alpha$ , on en déduit

$$f(t+1) - f(t) = f'(\tilde{c}_t) = -\alpha f(\tilde{c}_t - 1),$$

ce qui conclut, en posant  $c_t = \tilde{c}_t - 1 \in ]t-1, t[ \subseteq [t-1, t]$ .

(d) Montrer que  $f(t) \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} 0$ .

Notons  $\ell = \lim_{+\infty} f$ , dont l'existence est garantie par la question 3b.

Pour tout  $t \in \mathbb{R}$ , on a  $t-1 \leq c_t$ .

D'après le théorème de minoration, on en déduit que  $c_t \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} +\infty$ , et donc que  $f(c_t) \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} \ell$  par composition. Ainsi,

$$-\alpha f(c_t) \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} -\alpha \ell.$$

Par ailleurs, on a  $f(t) \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} \ell$ , donc  $f(t+1) \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} \ell$  par composition, puis

$$f(t+1) - f(t) \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} 0.$$

D'après la question précédente, les deux fonctions dont on vient de calculer les limites en  $+\infty$  sont égales, donc on en déduit  $0 = -\alpha \ell$  par unicité de la limite puis  $\ell = 0$  car  $\alpha \neq 0$ .

Ainsi,  $f(t) \xrightarrow[t \rightarrow +\infty]{} 0$ .

## Partie II.

Dans toute cette partie, on fixe  $\alpha > e^{-1}$ .

On définit la suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  par

$$u_0 = \alpha \quad \text{et} \quad \forall n \in \mathbb{N}, u_{n+1} = \alpha e^{u_n}.$$

4. Dresser le tableau de variations (avec les limites) de la fonction

$$\varphi : \begin{cases} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ x \mapsto x e^{-x}. \end{cases}$$

La fonction  $\varphi$  est dérivable, de dérivée  $x \mapsto (1-x)e^{-x}$ , donc on obtient rapidement le tableau de variations suivant.

$x$	$-\infty$	$0$	$1$	$+\infty$
$f'$		$+$	$0$	$-$
$f$			$e^{-1}$	$0$

- Comme  $x \xrightarrow{x \rightarrow -\infty} -\infty$  et  $e^{-x} \xrightarrow{x \rightarrow -\infty} +\infty$ , on obtient directement  $\varphi(x) \xrightarrow{x \rightarrow -\infty} -\infty$ .
- On a  $x e^{-x} \xrightarrow{x \rightarrow +\infty} 0$  par croissance comparée.

5. (a) Montrer que la suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  est croissante.

Une récurrence immédiate montre que  $\forall n \in \mathbb{N}, u_n > 0$ .

Soit  $n \in \mathbb{N}$ . On a

$$\frac{u_{n+1}}{u_n} = \frac{a e^{u_n}}{u_n} = \frac{a}{u_n e^{-u_n}} = \frac{a}{\varphi(u_n)}.$$

Le tableau de variations montre que la fonction  $\varphi$  est majorée par  $e^{-1} < a$ . Ici, on en déduit que  $\frac{u_{n+1}}{u_n} = \frac{a}{\varphi(u_n)} > 1$ , et donc que la suite  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  croît (strictement).

(b) Montrer que  $u_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} +\infty$ .

D'après le théorème de la limite monotone, on sait déjà que la suite croissante  $(u_n)_{n \in \mathbb{N}}$  converge ou diverge vers  $+\infty$ .

Supposons par l'absurde qu'il existe  $\ell \in \mathbb{R}$  tel que  $u_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \ell$ . On a alors

- par extraction :  $u_{n+1} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} \ell$ ;
- par opérations :  $u_{n+1} = a e^{u_n} \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} a e^\ell$ .

Par unicité de la limite, on en déduit  $\ell = a e^\ell$ , c'est-à-dire  $\ell e^{-\ell} = a$ , c'est-à-dire  $\varphi(\ell) = a$ , ce qui est à nouveau exclu par le tableau de variations et le fait que  $a > e^{-1}$ .

Cela fournit la contradiction souhaitée.

On en déduit que  $u_n \xrightarrow{n \rightarrow +\infty} +\infty$ .

### Partie III.

Dans toute cette partie, on fixe  $a > 0$ .

Pour tout  $b \in \mathbb{R}$ , on note

$$f_b : \begin{cases} \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \\ t \mapsto e^{-bt}. \end{cases}$$

6. Soit  $b \in \mathbb{R}$ . Montrer par double implication l'équivalence

$$f_b \in \mathcal{S}_a \Leftrightarrow b e^{-b} = a.$$

**Sens direct.** Supposons  $f_b \in \mathcal{S}_a$ .

La fonction  $f_b$  est dérivable, de dérivée  $t \mapsto -b e^{-bt}$ . Ainsi, le fait que  $f_b \in \mathcal{S}_a$  donne

$$\forall t \in \mathbb{R}, -b e^{-bt} + a e^{b(t-1)} = 0.$$

En appliquant cette  $\forall$ -assertion (par exemple) en 1, on obtient  $-b e^{-b} + a = 0$ , ce qui donne  $a = b e^{-b} = \varphi(b)$ .

**Sens réciproque.** Supposons  $a = \varphi(b) = b e^{-b}$ .

La fonction  $f_b$  est de classe  $C^1$ . Soit  $t \in \mathbb{R}$ . On a

$$\begin{aligned} f'_b(t) + a f_b(t-1) &= -b e^{-bt} + a e^{-b(t-1)} \\ &= -b e^{-bt} + a e^{b-bt} \\ &= (a e^b - b) e^{-bt} \\ &= (a - b e^{-b}) e^b e^{-bt} \\ &= 0, \end{aligned}$$

ce qui montre que  $f_b$  appartient à  $\mathcal{S}_a$  et conclut.

7. On suppose  $a \in ]0, e^{-1}]$ .

Montrer que  $\mathcal{S}_a$  contient (au moins) une fonction qui ne s'annule jamais.

D'après la question 4 (et le théorème des valeurs intermédiaires généralisé, applicable ici car  $f$  est – au moins – continue), il existe  $b \in [1, +\infty[$  tel que  $\varphi(b) = a$ .

D'après la question précédente, on en déduit que  $f_b \in \mathcal{S}_a$ .

L'expression de  $f_b$  rend manifeste que cette fonction ne s'annule pas.

### Partie IV.

Dans toute cette partie, on fixe  $a > e^{-1}$ .

On suppose avoir trouvé une fonction  $f \in \mathcal{S}_a$  et un réel  $t_0 \in \mathbb{R}$  tels que

$$\forall t \in ]-\infty, t_0], f(t) > 0.$$

On essaye alors d'aboutir à une contradiction.

8. Montrer que  $f$  est décroissante sur  $]-\infty, t_0]$ .

Soit  $t \in ]-\infty, t_0]$ .

On a alors

$$\begin{aligned} f'(t) &= -a f(t-1) \\ &< 0. \end{aligned} \quad (\text{car } t-1 \leq t \leq t_0 \text{ et } a > 0)$$

Cela montre que  $f'$  est (strictement) négative sur l'intervalle  $] -\infty, t_0]$ , donc  $f$  décroît (strictement) sur cet intervalle.

9. On pose

$$h : \begin{cases} ] -\infty, t_0] \rightarrow \mathbb{R} \\ t \mapsto f(t) e^{at}. \end{cases}$$

(a) Montrer que  $h$  est décroissante.

La fonction  $h$  est dérivable par opérations.

Soit  $t \in ] -\infty, t_0]$ . On a

$$\begin{aligned} h'(t) &= f'(t) e^{at} + a f(t) e^{at} \\ &= (f'(t) + a f(t)) e^{at}. \end{aligned}$$

Or, par décroissance de  $f$  (et comme  $a > 0$ ), on a  $f'(t) + a f(t) \leq f'(t) + a f(t-1) = 0$ .

Ainsi,  $h'(t) \leq 0$ .

On a donc montré que  $h'$  était négative sur l'intervalle  $] -\infty, t_0]$ , donc  $h$  est décroissante.

(b) Montrer que  $\forall n \in \mathbb{N}^*, \forall t \leq t_0, f'(t) + u_n f(t) \leq 0$ .

Pour tout  $n \in \mathbb{N}^*$ , on note  $P(n)$  l'assertion  $\forall t \leq t_0, f'(t) + u_n f(t) \leq 0$ .

Montrons  $\forall n \in \mathbb{N}^*, P(n)$  par récurrence.

**Initialisation.** Soit  $t \leq t_0$ .

D'après la question précédente (et comme  $a > 0$ ), on a

$$\begin{aligned} a h(t-1) &\geq a h(t) & \text{donc} & \quad a f(t-1) e^{a(t-1)} \geq a f(t) e^{at} \\ & & \text{donc} & \quad -f'(t) e^{a(t-1)} \geq a f(t) e^{at} \\ & & \text{donc} & \quad -f'(t) \geq a e^a f(t) \quad (\text{en divisant par } e^{a(t-1)} > 0) \\ & & \text{donc} & \quad f'(t) + \underbrace{a e^a}_{=u_1} f(t) \leq 0. \end{aligned}$$

**Hérédité.** Soit  $n \in \mathbb{N}^*$  tel que  $P(n)$ . Montrons  $P(n+1)$ .

► Exactement comme à la question 9a, la fonction

$$h_n : \begin{cases} ] -\infty, t_0] \rightarrow \mathbb{R} \\ t \mapsto f(t) e^{u_n t} \end{cases}$$

est dérivable par opérations, de dérivée

$$t \mapsto (f'(t) + u_n f(t)) e^{u_n t},$$

négative d'après  $P(n)$ .

On en déduit que la fonction  $h_n$  est décroissante.

► Déduisons-en  $P(n+1)$ . Soit  $t \in ] -\infty, t_0]$ .

Comme  $h_n$  est décroissante et que  $a > 0$ , on a

$$a h_n(t-1) \geq a h_n(t) \quad \text{donc} \quad a f(t-1) e^{u_n(t-1)} \geq a f(t) e^{u_n t}$$

$$\begin{aligned} \text{donc} \quad & -f'(t) e^{u_n(t-1)} \geq \alpha f(t) e^{u_n t} \\ \text{donc} \quad & -f'(t) \geq \alpha e^{u_n} f(t) \quad (\text{en divisant par } e^{u_n(t-1)} > 0) \\ \text{donc} \quad & f'(t) + \underbrace{\alpha e^{u_n}}_{=u_{n+1}} f(t) \leq 0, \end{aligned}$$

ce qui montre  $P(n+1)$ , et clôt la récurrence.

(c) Conclure.

En appliquant la question précédente à un nombre réel particulier (par exemple,  $t_0$ ), on obtient

$$\forall n \in \mathbb{N}, f'(t_0) + u_n f(t_0) \leq 0.$$

Or, d'après la question 5b,  $u_n \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{} +\infty$  et, par hypothèse,  $f(t_0) > 0$ . On en déduit que la suite  $(f'(t_0) + u_n f(t_0))_{n \in \mathbb{N}}$  diverge vers  $+\infty$  tout en restant  $\leq 0$ , ce qui constitue une contradiction.

## Partie V. Bilan.

10. Soit  $\alpha > 0$ .

Montrer que les deux assertions suivantes sont équivalentes :

- (i) pour tout  $f \in \mathcal{S}_\alpha$ , l'ensemble  $\{x \in \mathbb{R} \mid f(x) = 0\}$  est infini ;
- (ii) on a  $\alpha > e^{-1}$ .

On procède par double implication.

**Sens direct, par contraposée.** Supposons  $\alpha \leq e^{-1}$ .

D'après la question 7, on peut trouver une fonction  $f \in \mathcal{S}_\alpha$  qui ne s'annule jamais.

L'ensemble  $\{x \in \mathbb{R} \mid f(x) = 0\}$  est alors vide, donc fini, ce qui montre la négation de (i).

**Sens réciproque, par contraposée.** Supposons pouvoir trouver  $f \in \mathcal{S}_\alpha$  tel que l'ensemble

$$Z = \{x \in \mathbb{R} \mid f(x) = 0\}$$

soit fini.

On peut alors trouver  $t_0 \in \mathbb{R}$  tel que  $\forall z \in Z, t_0 < z$ . En effet,

- si  $Z$  est non vide, il admet un minimum car il est fini et il suffit de considérer  $t_0 = \min Z - 1$  ;
- si  $Z$  est vide,  $t_0 = 0$  convient, par exemple.

La fonction  $f$  est alors continue et ne s'annule pas sur l'intervalle  $]-\infty, f]$ , donc elle y est de signe constant d'après le théorème des valeurs intermédiaires.

- Si  $\forall t \in ]-\infty, t_0], f(t) > 0$ , ce qu'on a fait dans la partie IV montre qu'il est impossible que  $\alpha > e^{-1}$ .
- Si  $\forall t \in ]-\infty, t_0], f(t) < 0$ , la fonction  $-f$  vérifie l'inégalité opposée, tout en restant élément de  $\mathcal{S}_\alpha$ , donc on a de même la négation de  $\alpha > e^{-1}$ .

Cela conclut.